Элементы технического зрения ПРТС

СИСТЕМЫ ЛИНЕЙНЫХ АЛГЕБРАИЧЕСКИХ УРАВНЕНИЙ. МЕТОД ГАУССА.

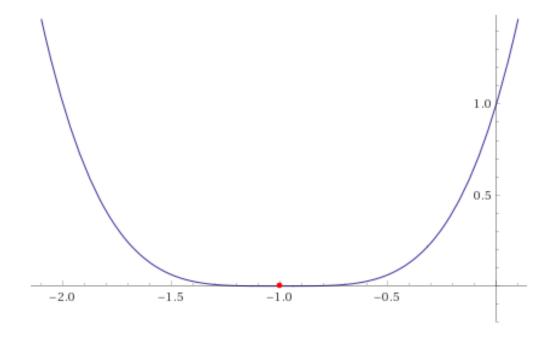
С предыдущего занятия...

Попробуйте применить метод половинного деления для отыскания минимума функции

- Какие ограничения есть у этого метода?
- •Какой это метод прямой или итерационный?
- •Сможете ли вы оценить количество действий?

Для оценки работоспособности используйте функцию

$$f(x) = x^4 + 4x^3 + 6x^2 + 4x + 1, x \in [-2,2]$$



Как это можно сделать

Мы используем унимодальность функции

Введём дополнительную δ -окрестность известной величины

Теперь мы используем две точки при разбиении

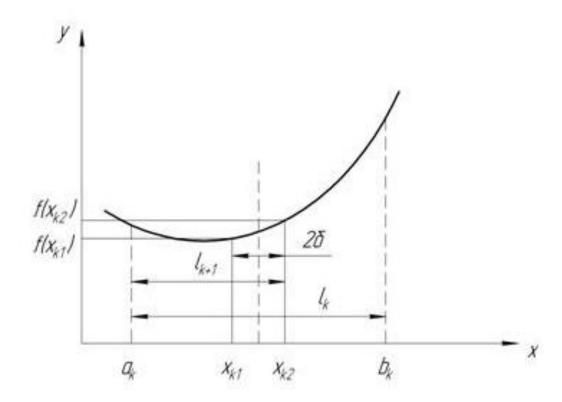
$$x_{k1} = \frac{a_k + b_k}{2} - \delta;$$
 $x_{k2} = \frac{a_k + b_k}{2} + \delta$

Теперь нам достаточно сравнить $f(x_{k1})$ и $f(x_{k2})$

$$f(x_{k1}) < f(x_{k2})$$
 : минимум на отрезке $[a_k, x_{k1}]$

$$f(x_{k1}) > f(x_{k2})$$
 : минимум на отрезке $[x_{k2}, b_k]$

Строим новый отрезок $[a_{k+1},b_{k+1}]$ и т.д.



•Система линейных уравнений

$$A \cdot x = b$$

$$A = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2n} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n1} & a_{n2} & \dots & a_{nn} \end{pmatrix}, b = \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ \vdots \\ b_n \end{pmatrix}$$

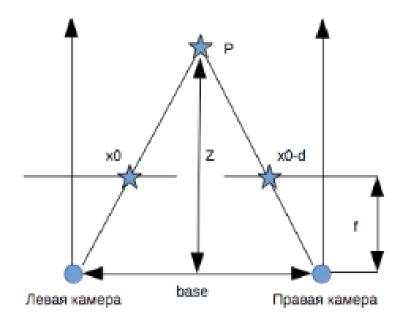
- •Коэффициенты a_{ij} и b_i заданы, х предстоит найти
- •Существенное требование матрица квадратная:
 - Если строк меньше, чем столбцов решение определено неоднозначно
 - Если больше задача переопределена и точного решения не имеет

Переопределённая система уравнений

- •Почему она не имеет решения?
 - Система с двумя переменными определение калибровочных коэффициентов для стереопары
 - Один и тот же объект для левой и правой камеры находится в разном положении
 - Разница в его положении диспаратность
 - Чем мы дальше от объекта, тем она меньше, и наоборот

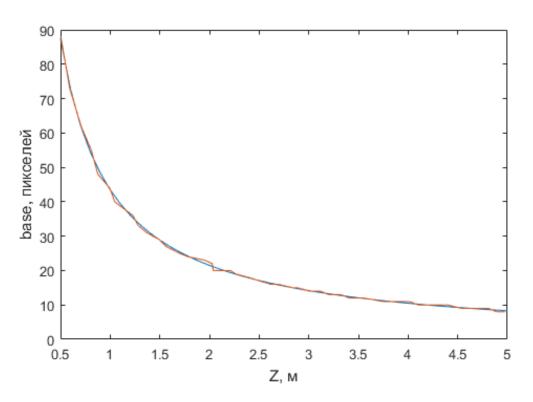
$$base = K_z \cdot \frac{1}{z} + K_c$$

 $\circ K_z$ и K_c - калибровочные коэффициенты, которые нужно определить

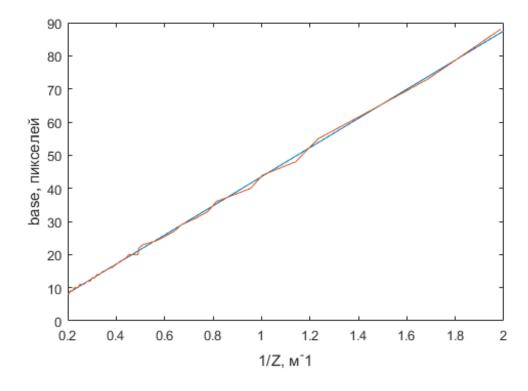


К чему приводит погрешность

ЗАВИСИМОСТЬ МЕЖДУ ДАЛЬНОСТЬЮ И РАССОГЛАСОВАНИЕМ



ОБРАТНАЯ (ЛИНЕЙНАЯ) ЗАВИСИМОСТЬ



К чему приводит погрешность

- •В идеальном мире уравнения будут линейно-зависимыми
- •Погрешность приводит к тому, что уравнения становятся линейно-независимыми
- •Точное решение в этом случае невозможно
- •Можно построить его оценку (МНК и аналоги)

Метод условно разделяется на 2 части:

- Прямой ход (приведение матрицы)
- Обратный ход (вычисление решения)

Прямой ход (приведение к верхнетреугольному виду):

$$\tilde{A} = \begin{pmatrix} \tilde{a}_{11} & \tilde{a}_{12} & \dots & \tilde{a}_{1n} \\ 0 & \tilde{a}_{22} & \dots & \tilde{a}_{2n} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \dots & \tilde{a}_{nn} \end{pmatrix}$$

Мы можем складывать и вычитать строки с коэффициентами

Занулим коэффициент a_{21}

Для этого вычислим $\mu_{21}=a_{21}/a_{11}$

Вычтем из второй строки первую

$$\tilde{a}_{2i} = a_{21} - \mu_{21} \cdot a_{1i}$$

При этом преобразуется и правая часть

$$\tilde{b}_2 = b_2 - \mu_{21} \cdot b_1$$

Последовательно повторим операцию для второго, третьего... n-1 столбца, начиная с соответствующей строки

Получим желаемую верхнетреугольную матрицу

$$\tilde{A} = \begin{pmatrix} \tilde{a}_{11} & \tilde{a}_{12} & \dots & \tilde{a}_{1n} \\ 0 & \tilde{a}_{22} & \dots & \tilde{a}_{2n} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \dots & \tilde{a}_{nn} \end{pmatrix}$$

Теперь перейдём к обратному ходу

$$\begin{pmatrix} \widetilde{a}_{nn} & \cdots & \widetilde{a}_{nn} & \widetilde{a}_{nn} & \widetilde{a}_{nn} \\ \vdots & \ddots & \vdots & & \vdots & \vdots \\ 0 & \dots & 0 & \widetilde{a}_{n-1,n-1} & \widetilde{a}_{n-1,n} \\ 0 & \dots & 0 & 0 & \widetilde{a}_{nn} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \widetilde{b_1} \\ \widetilde{b_2} \\ \vdots \\ \widetilde{b_n} \end{pmatrix}$$

Видно, что $x_n = b_n/\tilde{a}_{nn}$

Аналогично
$$x_{n-1} = (b_{n-1} - \tilde{a}_{n-1,n} \cdot x_n)/\tilde{a}_{n-1,n-1}$$

Все последующие

$$x_k = \left(b_k - \sum_{j=k+1}^n \tilde{a}_{k,j} \cdot x_j\right) / \tilde{a}_{k,k}$$

Несколько общих слов

- •Метод Гаусса является прямым конечное число действий
 - Первый шаг прямого хода для каждой строки нам нужно сделать п умножений
 - Строк всего n, поэтому мы повторим операцию n-1 раз
 - При этом нам нужно сделать n шагов
 - Итого $\sim O(n^3)$
 - Для обратного хода $\sim O(n^2)$, так что общее число действий $\sim O(n^3)$
 - Для сравнения в правиле Краммера O((n+1)!)
- •Прямой метод точный (в смысле невозможности уточнить решение)
- •Неустойчив и чувствителен к входным данным
- •Проигрывает итерационным при больших размерах системы уравнений (общий недостаток всех прямых методов)

Небольшая алгоритмическая проблемма...

Давайте попробуем решить методом Гаусса систему

$$\begin{pmatrix} 0 & 1 & 2 \\ 2 & 4 & 1 \\ 0 & 2 & 0 \end{pmatrix} \bar{x} = \begin{pmatrix} 3 \\ 11 \\ 2 \end{pmatrix}$$

У нас возникает небольшая проблема при прямом ходе: $a_{11}=0$

Нужно как-то модифицировать алгоритм

Решение – перестановка строк и/или столбцов

Мы знаем, что перестановка строк в расширенной матрице не меняет решение

$$\begin{pmatrix} \mathbf{0} & \mathbf{1} & \mathbf{2} & \mathbf{3} \\ \mathbf{2} & \mathbf{4} & \mathbf{1} & \mathbf{11} \\ 0 & 2 & 0 & 2 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} \mathbf{2} & \mathbf{4} & \mathbf{1} & \mathbf{11} \\ \mathbf{0} & \mathbf{1} & \mathbf{2} & \mathbf{3} \\ 0 & 2 & 0 & 2 \end{pmatrix}$$

При этом перестановка столбцов приведёт к перенумерации элементов \vec{x}

$$\begin{pmatrix} \mathbf{0} & 1 & \mathbf{2} & 3 \\ \mathbf{2} & 4 & \mathbf{1} & 11 \\ \mathbf{0} & 2 & \mathbf{0} & 2 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} \mathbf{2} & 4 & \mathbf{0} & 3 \\ \mathbf{1} & 1 & \mathbf{2} & 11 \\ \mathbf{0} & 2 & \mathbf{0} & 2 \end{pmatrix} \Rightarrow x_1 = x_3', x_3 = x_1'$$

Выбор главного элемента (по строкам)

Даже если диагональный элемент не нулевой – имеет смысл делать замену, так как мы позже на него делим:

$$x_k = \left(b_k - \sum_{j=k+1}^n \tilde{a}_{k,j} \cdot x_j\right) / \tilde{a}_{k,k}$$

Выход – переставить строки местами, выбрав строку с максимальным a_{ik}

$$\begin{pmatrix} 3 & 2 & 4 \\ 0 & 0.1 & 2.3 \\ 0 & 5.2 & 4.3 \end{pmatrix} x = \begin{pmatrix} 2 \\ 4.4 \\ -2.3 \end{pmatrix} \rightarrow$$

$$\begin{pmatrix} 3 & 2 & 4 \\ 0 & 5.2 & 4.3 \\ 0 & 0.1 & 2.3 \end{pmatrix} x = \begin{pmatrix} 2 \\ -2.3 \\ 4.4 \end{pmatrix}$$

Выбор главного элемента (полный)

Чуть лучше (но сложнее) вариант, в котором выбор максимального

Выход – переставить строки местами, выбрав строку с максимальным a_{ik}

$$\begin{pmatrix} 3 & 2 & 4 \\ 0 & 0.1 & 2.3 \\ 0 & 5.2 & 4.3 \end{pmatrix} x = \begin{pmatrix} 2 \\ 4.4 \\ -2.3 \end{pmatrix} \rightarrow$$

$$\begin{pmatrix} 5.2 & 0 & 4.3 \\ 0.1 & 0 & 2.3 \\ 2 & 3 & 4 \end{pmatrix} x = \begin{pmatrix} -2.3 \\ 4.4 \\ 2 \end{pmatrix} \rightarrow$$

$$\begin{pmatrix} 5.2 & 4.3 & 0 \\ 2 & 4 & 3 \\ 0.1 & 2.3 & 0 \end{pmatrix} x = \begin{pmatrix} -2.3 \\ 2 \\ 4.4 \end{pmatrix}$$

Задание

- 1. Решить методом Гаусса с выбором главного элемента по строкам
- 2. Найти обратную матрицу к матрице А
- 3. Используем стандартные средства языка (т.е. никаких сторонних библиотек)

$$A = \begin{pmatrix} 10 & 6 & 2 & 0 \\ 5 & 1 & -2 & 4 \\ 3 & 5 & 1 & -1 \\ 0 & 6 & -2 & 2 \end{pmatrix}, b = \begin{pmatrix} 25 \\ 14 \\ 10 \\ 8 \end{pmatrix}$$